

auf einem gleichmässigen Eisenringe, die theilweise mit Collector versehen ist und durch Schleifbürsten zwischen zwei beliebigen, diametral gegenüberliegenden Stellen über einen Regelungswiderstand geschlossen werden kann. Je nach der Wahl der Stellen wird die Summe der elektromotorischen Kräfte sich ändern und damit die in dem Stromkreise auftretende Stromstärke.

Bezeichnet J die Stromstärke des Erregersystems, i die des inducirten Systems, v den Winkel zwischen beiden, n_1 die Umdrehungszahl, n die Wechselzahl, ϱ den scheinbaren Widerstand und r den OHM'schen Widerstand des inducirten Systems, C den Selbstinductionscoëfficienten, M den Coëfficienten der gegenseitigen Induction beider Systeme, so erhält man das Drehmoment:

$$D = \frac{M^2 J^2}{R^2} [r \cdot 2\pi n_1 \cos^2 v + \frac{1}{2} (2\pi n)^2 l \sin 2v].$$

Dabei ist:

$$J^2 = \frac{E^2}{\left(R + \frac{M^2 u^2}{\varrho^2} r\right)^2 + \left(pL - \frac{M^2 u^2}{\varrho^2} pl\right)^2}$$

Hierbei ist

$$\begin{aligned} u^2 &= p^2 \sin^2 v + p_1^2 \cos^2 v \\ p &= 2\pi n \\ p_1 &= 2\pi n_1. \end{aligned}$$

R und L sind Widerstand und Selbstinductionscoëfficient des inducirenden Systems. *Licht.*

H. BEHN-ESCHENBURG. Alternating current motors. *Electr. World* 21, 424—425.

Verfasser bringt Einiges über die asynchronen Motoren der Maschinenfabrik Oerlikon, was im Wesentlichen bereits in dem Artikel von ARNOLD, *Elektrot. ZS.* 1893, 256 u. f. enthalten war. Auch der leidige Prioritätsstreit BROWN-THOMSON-TESLA wird wieder gestreift. *Licht.*

E. ARNOLD. Non-synchronous motors for ordinary alternating circuits. *Electr. World* 21, 262, 265, 359. *Electr. London* 30, 444. *Elektrot. ZS.* 14, 256—258, 1893. *Electr. New-York* 15, 279—281.

Für Drehstrommotoren sind als Feldmagnete Ringe ohne vorspringende Polstücke und Zähne am besten. Zum Anlassen von einphasigen Wechselstrommotoren kann man verschiedene Methoden benutzen. Kleine Motoren dreht man mit der Hand an; bei grösseren